

# 三点式抓手 HGDT-25-A-F-G2

订货号: 560179

FESTO



## 数据表

特性	值
规格	25
每个爪手夹爪的行程	1.5 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 $\alpha_x$ 、 $\alpha_y$	0.1 deg
最大爪手夹爪间隙 $S_z$	0.05 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.03 mm
爪手夹爪的数量	3
安装位置	可选
工作模式	双作用
爪手功能	三点式
爪手力备份	在关闭时
结构特点	楔形驱动 强制先导工作运动顺序
位置检测	通过接近开关
工作压力	4 bar...8 bar
封锁空气的工作压力	0 bar...0.5 bar
爪手的最大工作频率	4 Hz
6 bar 时的最短打开时间	38 ms
6 bar 时的最短关闭时间	33 ms
工作介质	压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
工作和先导介质说明	可用润滑介质工作 (之后须一直润滑介质工作)
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B1/B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
转动惯量	0.5 kgcm <sup>2</sup>
爪手夹爪上的最大力 $F_z$ , 静态	350 N
爪手的最大扭矩 $M_x$ , 静态	7 Nm
抓手最大扭矩 $M_y$ , 静态	10 Nm
抓手最大扭矩 $M_z$ , 静态	5 Nm
导向部件的润滑间隔	5 MioCyc
每个外部爪手夹爪的最大质量	10 g

特性	值
产品重量	203 g
安装方式	要么： 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销
气接口，被堵的空气	M5
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	高合金不锈钢
外壳材料	精制铝合金 带 COMPCOTE 涂层
爪手夹爪材料	加硬钢